

三季度（8.22-9.30）：

目标：

完成 Houdini 软件的入门研习，包括软件使用和相关插件的使用；

针对道路建模相关的资料进行专项深入学习；

着手道路建模研发

成果：

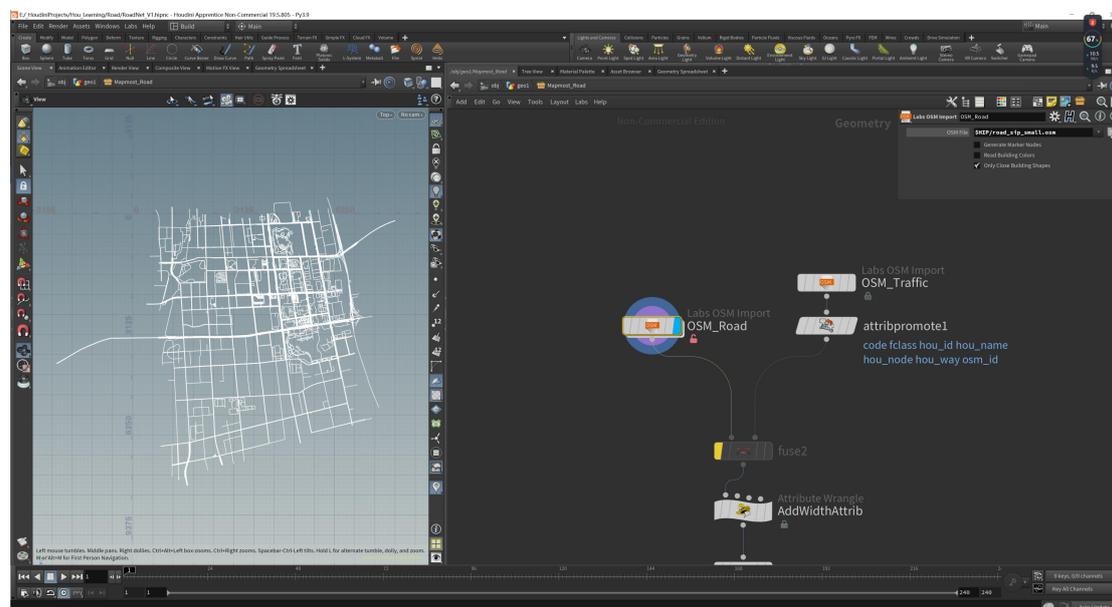
针对 houdini 做了相关的技术探究：包括 CityEngine To Houdini 插件的使用；CE 中 CGA 规则转换到 Houdini 中的使用；OSM 数据的导入

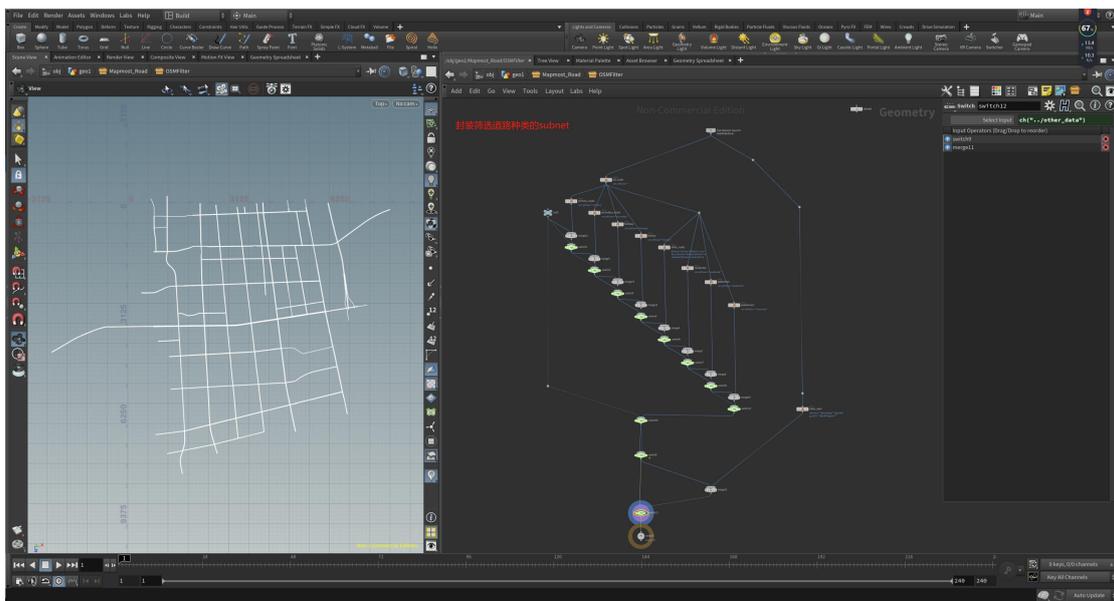
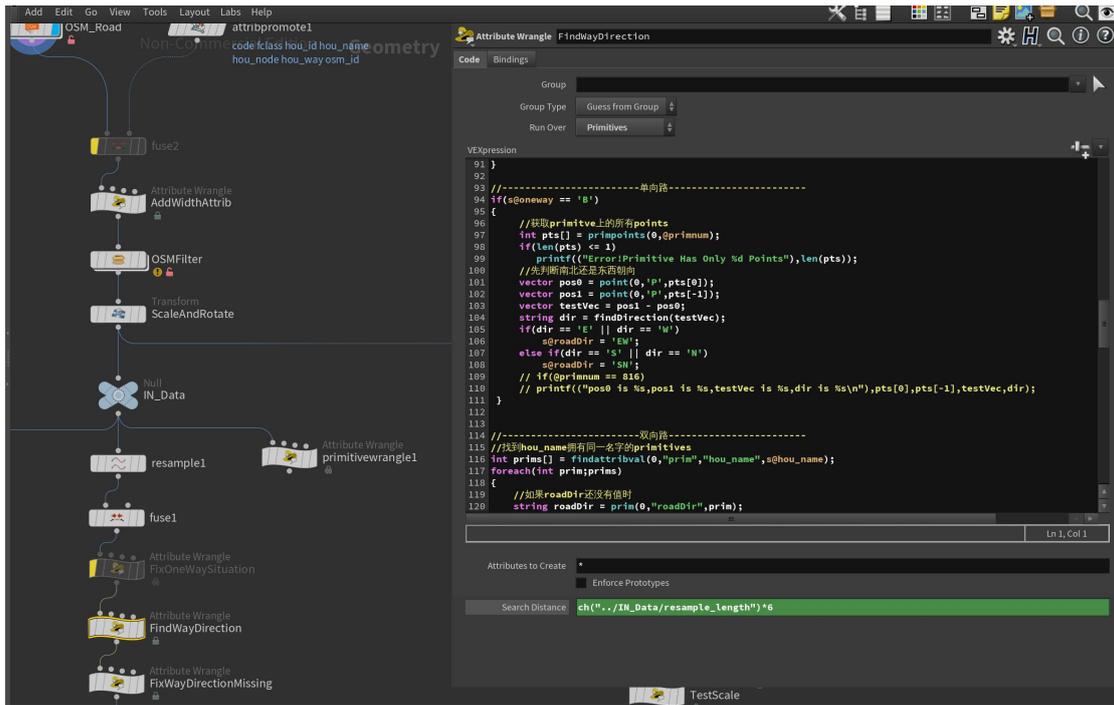
针对 Houdini 入门：完成 SOP、DOP、VOP、ROP 等模块入门学习，以及 VEX 编程、PDG 批处理的入门。

针对道路建模的学习：收集 Houdini 道路建模相关资料，学习网络上的建模思路

道路建模的研发：沟通并确定数据源，了解道路数据相关的属性，基于现有的道路建模思路，以及我们掌握的数据，着手道路建模的研发

截图：





四季度：

目标：

完成道路双线建模初版

成果：

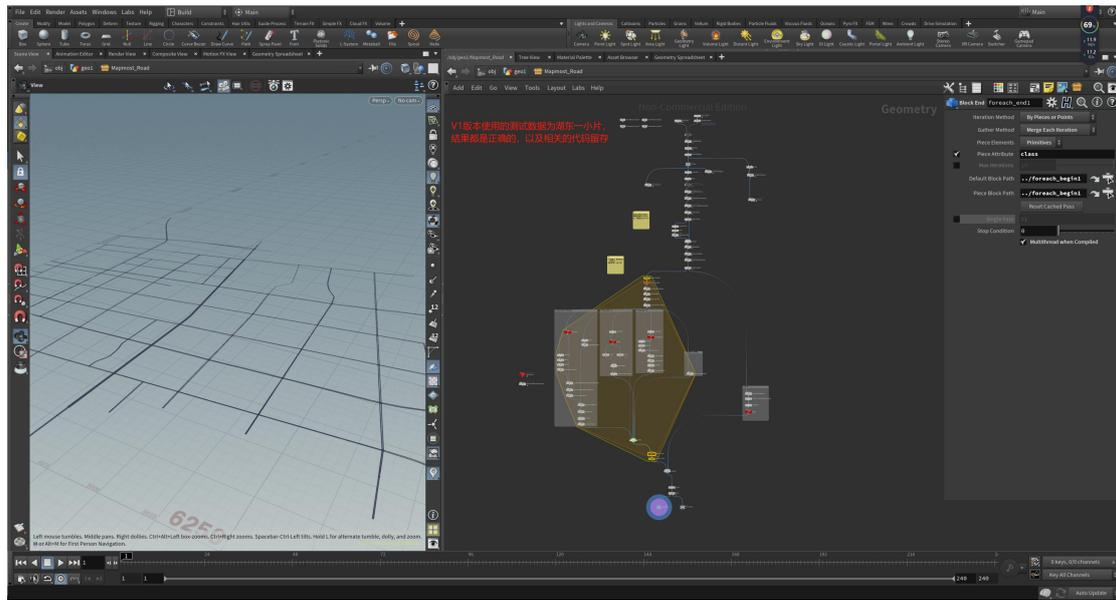
V1 版本道路双线建模：完成了测试数据的 V1 版本道路双线建模，在测试整个苏州大市数据时，遇到较多不准确不合理的情况；

故着手开始 V2 版本的研发，与领导重新商定研发思路，目标是解决苏州全市主要道路双向建模，正确率可以达到百分之 80 以上；

正在研发双线建模 V2 版本：将道路交点的判断交给数据侧，在 Houdini 中利用交点数据进行判断，根据交点数据基于算法确定相同路口的点；道路走向根据矢量数据的绘制方向来判断；根据交点数量，进行具体的路口道路建模，并同时生成人行横道，对其进行 UV 赋值。

截图：

V1:



V2:

